

# agent2d

スタートアップマニュアル

秋葉原プログラミング教室

サッカー部編

2019/4/23

## 目次

## 内容

目次.....	1
1. セットアップ .....	3
2. agent2d の使い方 .....	3
(1) 参考資料.....	3
(2) librcsc(ライブラリ).....	4
①概要.....	4
②使い方 .....	5
③agent2d のファイルを修正する .....	6
(3) agent2d のフォルダ構造 .....	8
①コンパイル前 .....	8
②コンパイル後 .....	14
(4) コンパイル .....	25
①コンパイル (ビルドの過程) .....	25
②Make.....	25
③GNU Autotool .....	25
④agent2d でファイルを追加した時 .....	27
⑤agent2d のライブラリをプログラムに同梱する方法 .....	28
(5) プログラムの開始までの流れ (start.sh) .....	29
①LIBPATH の書き込み (12 行~20 行) .....	29
②実行ファイル、conf ファイル、port 番号などを変数に入れる (24 行~53 行) ...	29
③ヘルプの内容表示 (55 行~80 行) .....	30
④引数の処理 (82 行~262 行) .....	31
⑤その他の処理 (264 行~) .....	32
⑥start.sh を実行した後にコンソールに表示される内容 .....	32
(6) 修正を必要とするファイル.....	39
①フォーマーションの変更.....	39
②ボールキックの行動評価関数.....	39
③ポジショニング動作 .....	40
④戦略 (ポジショニング) .....	40
⑤コミュニケーションルール .....	41
⑥プレイヤーの役割.....	41
⑦全体のコントロール .....	41

(7) 代表的なオプション .....	42
①リモート接続 (・h, --host HOST) .....	42
②オフラインログ (--offline-logging ) .....	42
3. フォーマーションの変更 .....	43
(1) フォルダ構造 .....	43
(2) fedit2 の使い方 .....	44
検討事項 (2019/4/7) .....	44
参考情報 .....	46
(1) Agent2d 関連 .....	46
(2) 世界大会出場チームのアルゴリズム説明 (Team Description Paper) .....	46
(3) C、C++関連 .....	46
(4) Git、Github .....	47
①参考情報 .....	47
②プログラムのバックアップ方法 .....	47
1. ファイルをステージに追加 .....	47
2. ファイルをコミット .....	48
3. ローカルリポジトリを <b>GitHub</b> (リモートリポジトリ) と同期 .....	48
4. <b>GitHub</b> (リモートリポジトリとローカルリポジトリを同期) .....	48
5. 以前のファイルへの戻し方 .....	48
(5) virtualbox の容量が足りなくなった時 .....	50
①Dropbox の容量削減 .....	50
②ディスク容量の追加 .....	50

## 1. セットアップ

こちらのページを参考にセットアップして下さい。

<https://github.com/mmochizuki/robocup2d/wiki/%E3%82%BB%E3%83%83%E3%83%88%E3%82%A2%E3%83%83%E3%83%97>

## 2. agent2d の使い方

### (1) 参考資料

RoboCup サッカー2D シミュレーションリーグ解説：仕組みと環境構築

[https://www.jstage.jst.go.jp/article/jsoft/23/5/23\\_714/pdf/-char/ja](https://www.jstage.jst.go.jp/article/jsoft/23/5/23_714/pdf/-char/ja)

RoboCup サッカー2D シミュレーションリーグ解説：サンプルエージェントを使ったチーム開発

[https://www.jstage.jst.go.jp/article/jsoft/23/6/23\\_838/pdf](https://www.jstage.jst.go.jp/article/jsoft/23/6/23_838/pdf)

ロボカップサッカーシミュレーション 2D リーグ必勝ガイド

<https://jaist.dl.osdn.jp/rctools/46021/RoboCup2DGuideBook-1.0.pdf>

RoboCup サッカー2D シミュレーション講習会@秋キャンプ 2011

下記のページの「講習会」と記載してある部分の「occersim2d-slide.pdf」というファイルをダウンロードして下さい。

<http://rc-oz.osdn.jp/pukiwiki/index.php?cmd=read&page=Event%2F2011%2FCamp&word=2011>

サッカーシミュレーションリーグ・情報処理学会電子図書館

[https://ipsj.ixsq.nii.ac.jp/ej/index.php?action=pages\\_view\\_main&active\\_action=repository\\_action\\_common\\_download&item\\_id=70557&item\\_no=1&attribute\\_id=1&file\\_no=1&page\\_id=13&block\\_id=8](https://ipsj.ixsq.nii.ac.jp/ej/index.php?action=pages_view_main&active_action=repository_action_common_download&item_id=70557&item_no=1&attribute_id=1&file_no=1&page_id=13&block_id=8)

## (2) librcsc(ライブラリ)

### ①概要

agent2d は librcsc というライブラリを使ってプログラムされています。librcsc は boost を使用して作られています。librcsc については、ロボカップサッカーシミュレーション 2D リーグ必勝ガイドの「第3章チーム開発 (p 39~)」をご覧ください。

<https://jaist.dl.osdn.jp/rctools/46021/RoboCup2DGuideBook-1.0.pdf>

また、必勝ガイドの p 46 から解説されている「Doxygen によるリファレンス生成」によってリファレンスを作成しました。下記のページの「librcsc\_index.zip」をダウンロードして、フォルダの中にある「index.html」ファイルをクリックすると、ライブラリの構造が分かります。必勝ガイドの内容から少し変わっていますので、プログラムを修正する際はこちらをご覧ください。

<https://github.com/mmochizuki/robocup2d>

ldd コマンドを使って agent2d の実行ファイルである、「sample\_player」をチェックしたところ、下記のようにライブラリを使っていることが分かりました。

```
mm@mm-VirtualBox:~/t1/src$ ldd sample_player
linux-vdso.so.1 => (0x00007ffe4d923000)
librcsc_agent.so.7 => /home/mm/local/lib/librcsc_agent.so.7 (0x00007eff742ef000)
librcsc_ann.so.1 => /home/mm/local/lib/librcsc_ann.so.1 (0x00007eff740e5000)
librcsc_net.so.0 => /home/mm/local/lib/librcsc_net.so.0 (0x00007eff73ee0000)
librcsc_time.so.0 => /home/mm/local/lib/librcsc_time.so.0 (0x00007eff73cdd000)
librcsc_param.so.3 => /home/mm/local/lib/librcsc_param.so.3 (0x00007eff73ac6000)
librcsc_gz.so.0 => /home/mm/local/lib/librcsc_gz.so.0 (0x00007eff738ba000)
librcsc_rcg.so.5 => /home/mm/local/lib/librcsc_rcg.so.5 (0x00007eff7367f000)
librcsc_geom.so.7 => /home/mm/local/lib/librcsc_geom.so.7 (0x00007eff73444000)
libstdc++.so.6 => /usr/lib/x86_64-linux-gnu/libstdc++.so.6 (0x00007eff730c2000)
libm.so.6 => /lib/x86_64-linux-gnu/libm.so.6 (0x00007eff72db9000)
libgcc_s.so.1 => /lib/x86_64-linux-gnu/libgcc_s.so.1 (0x00007eff72ba3000)
libc.so.6 => /lib/x86_64-linux-gnu/libc.so.6 (0x00007eff727d9000)
libz.so.1 => /lib/x86_64-linux-gnu/libz.so.1 (0x0000
```

## ②使い方

次に必勝ガイド 54 ページの `AngleDeg` という計算クラスライブラリを使って、角度の計算をしたプログラム (`AngleDeg.cpp`) を下記に記載します。ライブラリをインクルードするパスを絶対パスで記載しています。

```
-----  
#include <iostream>  
#include </home/mm/local/include/rcsc/geom/angle_deg.h>  
  
int main(int argc, char *argv[]){  
  
    rcsc::AngleDeg angle1( 100.0 );  
    rcsc::AngleDeg angle2( 30.0 );  
    rcsc::AngleDeg answer( 0 );  
  
    answer = angle1 + angle2;  
    std::cout <<"angle1:" <<angle1 << std::endl;  
    std::cout <<"angle2:" <<angle2 << std::endl;  
    std::cout <<"angle1+angle2=" <<answer << std::endl;  
  
    return 0;  
}
```

-----  
このプログラムをコンパイルして実行したところ、次のような結果となりました。

```
-----  
angle1:100  
angle2:30  
angle1+angle2=130  
-----
```

上記のプログラムとコンパイルするための `Makefile` を、「`agent2d_test`」というフォルダに入れておきますので興味のある方はコンパイルしてみてください。最初にライブラリをインクルードするパスを絶対パスを修正し、「`make -f Makefile.AngleDeg`」とコマンドを打つとコンパイルされ、「`./AngleDeg`」で実行できます。

<https://github.com/mmochizuki/robocup2d>

### ③agent2d のファイルを修正する

必勝ガイドの 72 ページに下記のように「Body\_GoToPoint」関数の使い方が記載されています。

```
-----  
#include <rcsc/action/body_go_to_point.h>  
Body_GoToPoint( const Vector2D & target_point,  
const double & dist_thr,  
const double & dash_power,  
const int cycle = 100,  
const bool back_mode = false,  
const bool save_recovery = true,  
const double & dir_thr = 12.0 );
```

target point の位置へ、dash power のパワーで距離が dist thr 以下になるまで移動する。cycle サイクル後にちょうど目標位置へ到達するように、ダッシュパワーは自動調整される。back mode = true であれば、後方ダッシュを実行する。save recovery = true であれば、recover の値を減らさないようにダッシュパワーが自動調整される。移動中の target point の方向と体の方向との誤差が dir thr は以下である。

「Body\_GoToPoint」関数は、src フォルダの中にある「sample\_player.cpp」の 728 行以降などで使われています。

(修正前)

```
Body_GoToPoint( heard_pos,  
                0.5,  
                ServerParam::i().maxDashPower(),  
                ).execute( this );
```

修正前は、「const Vector2D & target\_point, const double & dist\_thr, const double & dash\_power」に対応する引数しか記載されておらず、残りはデフォルト引数でしたので、下記のように 1 行追加して、「const int cycle = 100、const bool back\_mode = false、const bool save\_recovery = true」の引数を下記のように修正しました。

(修正後)

```
Body_GoToPoint( heard_pos,  
                0.5,  
                ServerParam::i().maxDashPower(),  
                50, true, false // 1 行追加  
                ).execute( this );
```

修正後にトップフォルダで「make」コマンドを実行すると、上記の内容が反映された実行ファイルができます。ちなみに、C++では「save\_recovery = false 」というように直接引数を指定して修正することができないため、修正したい引数の位置まで順番に値を入れていく必要があります。



### (3) agent2d のフォルダ構造

agent2d は C++で書かれているため、実行するにはコンパイルが必要となります。コンパイル前の agent2d は、ファイルとフォルダを合わせて 234 個、容量は 1.9MB です。コンパイル後の agent2d は、ファイルとフォルダを合計で 332 個、容量は 86.8MB まで増えています。プログラムを修正する時には、自分でコンパイルが必要となるため、フォルダ構造とコンパイルの過程について説明します。

#### ①コンパイル前

コンパイル前の agent2d は、ファイルとフォルダを合わせると 234 個、容量は 1.9MB です。src フォルダの中にある、「bhv\_basic\_move.cpp」、「bhv\_basic\_tackle.cpp」、「bhv\_normal\_dribble.cpp」などのファイルの中に、libresc のライブラリを使って一つ一つの動作を作り込んでいます。これらのファイルのパラメーターを変化させれば、動きを変化させることができます。

— AUTHORS

— COPYING

— ChangeLog

— INSTALL

— Makefile.am

— Makefile.in

— NEWS

— NEWS.en

— README

— aclocal.m4

— bootstrap

— config

| — depcomp

| — install.sh

| — missing

— config.h.in

— configure

— configure.ac

— m4

| — ax\_boost\_base.m4

— src

| — Makefile.am

- |—— Makefile.in
- |—— bhv\_basic\_move.cpp
- |—— bhv\_basic\_move.h
- |—— bhv\_basic\_offensive\_kick.cpp
- |—— bhv\_basic\_offensive\_kick.h
- |—— bhv\_basic\_tackle.cpp
- |—— bhv\_basic\_tackle.h
- |—— bhv\_custom\_before\_kick\_off.cpp
- |—— bhv\_custom\_before\_kick\_off.h
- |—— bhv\_go\_to\_static\_ball.cpp
- |—— bhv\_go\_to\_static\_ball.h
- |—— bhv\_goalie\_basic\_move.cpp
- |—— bhv\_goalie\_basic\_move.h
- |—— bhv\_goalie\_chase\_ball.cpp
- |—— bhv\_goalie\_chase\_ball.h
- |—— bhv\_goalie\_free\_kick.cpp
- |—— bhv\_goalie\_free\_kick.h
- |—— bhv\_penalty\_kick.cpp
- |—— bhv\_penalty\_kick.h
- |—— bhv\_prepare\_set\_play\_kick.cpp
- |—— bhv\_prepare\_set\_play\_kick.h
- |—— bhv\_set\_play.cpp
- |—— bhv\_set\_play.h
- |—— bhv\_set\_play\_free\_kick.cpp
- |—— bhv\_set\_play\_free\_kick.h
- |—— bhv\_set\_play\_goal\_kick.cpp
- |—— bhv\_set\_play\_goal\_kick.h
- |—— bhv\_set\_play\_indirect\_free\_kick.cpp
- |—— bhv\_set\_play\_indirect\_free\_kick.h
- |—— bhv\_set\_play\_kick\_in.cpp
- |—— bhv\_set\_play\_kick\_in.h
- |—— bhv\_set\_play\_kick\_off.cpp
- |—— bhv\_set\_play\_kick\_off.h
- |—— bhv\_their\_goal\_kick\_move.cpp
- |—— bhv\_their\_goal\_kick\_move.h
- |—— chain\_action

- | |—— actgen\_action\_chain\_length\_filter.h
- | |—— actgen\_cross.cpp
- | |—— actgen\_cross.h
- | |—— actgen\_direct\_pass.cpp
- | |—— actgen\_direct\_pass.h
- | |—— actgen\_self\_pass.cpp
- | |—— actgen\_self\_pass.h
- | |—— actgen\_shoot.cpp
- | |—— actgen\_shoot.h
- | |—— actgen\_short\_dribble.cpp
- | |—— actgen\_short\_dribble.h
- | |—— actgen\_simple\_dribble.cpp
- | |—— actgen\_simple\_dribble.h
- | |—— actgen\_strict\_check\_pass.cpp
- | |—— actgen\_strict\_check\_pass.h
- | |—— action\_chain\_graph.cpp
- | |—— action\_chain\_graph.h
- | |—— action\_chain\_holder.cpp
- | |—— action\_chain\_holder.h
- | |—— action\_generator.h
- | |—— action\_state\_pair.h
- | |—— bhv\_chain\_action.cpp
- | |—— bhv\_chain\_action.h
- | |—— bhv\_normal\_dribble.cpp
- | |—— bhv\_normal\_dribble.h
- | |—— bhv\_pass\_kick\_find\_receiver.cpp
- | |—— bhv\_pass\_kick\_find\_receiver.h
- | |—— bhv\_strict\_check\_shoot.cpp
- | |—— bhv\_strict\_check\_shoot.h
- | |—— body\_force\_shoot.cpp
- | |—— body\_force\_shoot.h
- | |—— clear\_ball.cpp
- | |—— clear\_ball.h
- | |—— clear\_generator.cpp
- | |—— clear\_generator.h
- | |—— cooperative\_action.cpp

- | |—— cooperative\_action.h
- | |—— cross\_generator.cpp
- | |—— cross\_generator.h
- | |—— dribble.cpp
- | |—— dribble.h
- | |—— field\_analyzer.cpp
- | |—— field\_analyzer.h
- | |—— field\_evaluator.h
- | |—— hold\_ball.cpp
- | |—— hold\_ball.h
- | |—— neck\_turn\_to\_receiver.cpp
- | |—— neck\_turn\_to\_receiver.h
- | |—— pass.cpp
- | |—— pass.h
- | |—— pass\_checker.h
- | |—— predict\_ball\_object.h
- | |—— predict\_player\_object.h
- | |—— predict\_state.cpp
- | |—— predict\_state.h
- | |—— self\_pass\_generator.cpp
- | |—— self\_pass\_generator.h
- | |—— shoot.cpp
- | |—— shoot.h
- | |—— shoot\_generator.cpp
- | |—— shoot\_generator.h
- | |—— short\_dribble\_generator.cpp
- | |—— short\_dribble\_generator.h
- | |—— simple\_pass\_checker.cpp
- | |—— simple\_pass\_checker.h
- | |—— strict\_check\_pass\_generator.cpp
- | |—— strict\_check\_pass\_generator.h
- | |—— tackle\_generator.cpp
- | |—— tackle\_generator.h
- |—— coach.conf
- |—— communication.h
- |—— formations-dt

- | |—— before-kick-off.conf
- | |—— defense-formation.conf
- | |—— goal-kick-opp.conf
- | |—— goal-kick-our.conf
- | |—— goalie-catch-opp.conf
- | |—— goalie-catch-our.conf
- | |—— goalie-formation.conf
- | |—— indirect-freekick-opp-formation.conf
- | |—— indirect-freekick-our-formation.conf
- | |—— kickin-our-formation.conf
- | |—— normal-formation.conf
- | |—— offense-formation.conf
- | |—— setplay-opp-formation.conf
- | |—— setplay-our-formation.conf
- |—— formations-keeper
  - | |—— before-kick-off.conf
  - | |—— defense-formation.conf
  - | |—— goal-kick-opp.conf
  - | |—— goal-kick-our.conf
  - | |—— goalie-catch-opp.conf
  - | |—— goalie-catch-our.conf
  - | |—— goalie-formation.conf
  - | |—— indirect-freekick-opp-formation.conf
  - | |—— indirect-freekick-our-formation.conf
  - | |—— kickin-our-formation.conf
  - | |—— normal-formation.conf
  - | |—— offense-formation.conf
  - | |—— setplay-opp-formation.conf
  - | |—— setplay-our-formation.conf
- |—— formations-taker
  - | |—— before-kick-off.conf
  - | |—— defense-formation.conf
  - | |—— goal-kick-opp.conf
  - | |—— goal-kick-our.conf
  - | |—— goalie-catch-opp.conf
  - | |—— goalie-catch-our.conf

- | |—— goalie-formation.conf
- | |—— indirect-freekick-opp-formation.conf
- | |—— indirect-freekick-our-formation.conf
- | |—— kickin-our-formation.conf
- | |—— normal-formation.conf
- | |—— offense-formation.conf
- | |—— setplay-opp-formation.conf
- | |—— setplay-our-formation.conf
- |—— intention\_receive.cpp
- |—— intention\_receive.h
- |—— intention\_wait\_after\_set\_play\_kick.cpp
- |—— intention\_wait\_after\_set\_play\_kick.h
- |—— keepaway.sh.in
- |—— keepaway\_communication.cpp
- |—— keepaway\_communication.h
- |—— main\_coach.cpp
- |—— main\_player.cpp
- |—— main\_trainer.cpp
- |—— neck\_default\_intercept\_neck.cpp
- |—— neck\_default\_intercept\_neck.h
- |—— neck\_goalie\_turn\_neck.cpp
- |—— neck\_goalie\_turn\_neck.h
- |—— neck\_offensive\_intercept\_neck.cpp
- |—— neck\_offensive\_intercept\_neck.h
- |—— player.conf
- |—— role\_center\_back.cpp
- |—— role\_center\_back.h
- |—— role\_center\_forward.cpp
- |—— role\_center\_forward.h
- |—— role\_defensive\_half.cpp
- |—— role\_defensive\_half.h
- |—— role\_goalie.cpp
- |—— role\_goalie.h
- |—— role\_keepaway\_keeper.cpp
- |—— role\_keepaway\_keeper.h
- |—— role\_keepaway\_taker.cpp

- |—— role\_keepaway\_taker.h
- |—— role\_offensive\_half.cpp
- |—— role\_offensive\_half.h
- |—— role\_sample.cpp
- |—— role\_sample.h
- |—— role\_side\_back.cpp
- |—— role\_side\_back.h
- |—— role\_side\_forward.cpp
- |—— role\_side\_forward.h
- |—— role\_side\_half.cpp
- |—— role\_side\_half.h
- |—— sample\_coach.cpp
- |—— sample\_coach.h
- |—— sample\_communication.cpp
- |—— sample\_communication.h
- |—— sample\_field\_evaluator.cpp
- |—— sample\_field\_evaluator.h
- |—— sample\_player.cpp
- |—— sample\_player.h
- |—— sample\_trainer.cpp
- |—— sample\_trainer.h
- |—— soccer\_role.cpp
- |—— soccer\_role.h
- |—— start-debug.sh
- |—— start-offline.sh
- |—— start.sh.in
- |—— strategy.cpp
- |—— strategy.h
- |—— team\_logo.xpm
- |—— train.sh.in
- |—— view\_tactical.cpp
- |—— view\_tactical.h

## ②コンパイル後

コンパイル後の agent2d は、ファイルとフォルダを合わせると 332 個、容量は 86.8MB

です。コンパイルによってファイルが 100 個くらい増えていますが、ほとんどは「sample\_player-actgen\_cross.o」といように拡張子が「.o」の機械語のファイルです。その他に増えたのは、「sample\_player」などの実行ファイル、Makefile などのビルドに必要なファイルです。

- AUTHORS
- |— COPYING
- |— ChangeLog
- |— INSTALL
- |— Makefile
- |— Makefile.am
- |— Makefile.in
- |— NEWS
- |— NEWS.en
- |— README
- |— aclocal.m4
- |— autom4te.cache
- |— output.0
- |— output.1
- |— requests
- |— traces.0
- |— traces.1
- |— bootstrap
- |— config
- |— compile
- |— depcomp
- |— install-sh
- |— missing
- |— config.h
- |— config.h.in
- |— config.h.in~
- |— config.log
- |— config.status
- |— configure
- |— configure.ac
- |— m4



```

|   └── ax_boost_base.m4
|── src
|   ├── Makefile
|   ├── Makefile.am
|   ├── Makefile.in
|   ├── bhv_basic_move.cpp
|   ├── bhv_basic_move.h
|   ├── bhv_basic_offensive_kick.cpp
|   ├── bhv_basic_offensive_kick.h
|   ├── bhv_basic_tackle.cpp
|   ├── bhv_basic_tackle.h
|   ├── bhv_custom_before_kick_off.cpp
|   ├── bhv_custom_before_kick_off.h
|   ├── bhv_go_to_static_ball.cpp
|   ├── bhv_go_to_static_ball.h
|   ├── bhv_goalie_basic_move.cpp
|   ├── bhv_goalie_basic_move.h
|   ├── bhv_goalie_chase_ball.cpp
|   ├── bhv_goalie_chase_ball.h
|   ├── bhv_goalie_free_kick.cpp
|   ├── bhv_goalie_free_kick.h
|   ├── bhv_penalty_kick.cpp
|   ├── bhv_penalty_kick.h
|   ├── bhv_prepare_set_play_kick.cpp
|   ├── bhv_prepare_set_play_kick.h
|   ├── bhv_set_play.cpp
|   ├── bhv_set_play.h
|   ├── bhv_set_play_free_kick.cpp
|   ├── bhv_set_play_free_kick.h
|   ├── bhv_set_play_goal_kick.cpp
|   ├── bhv_set_play_goal_kick.h
|   ├── bhv_set_play_indirect_free_kick.cpp
|   ├── bhv_set_play_indirect_free_kick.h
|   ├── bhv_set_play_kick_in.cpp
|   ├── bhv_set_play_kick_in.h
|   └── bhv_set_play_kick_off.cpp

```

- | |—— bhv\_set\_play\_kick\_off.h
- | |—— bhv\_their\_goal\_kick\_move.cpp
- | |—— bhv\_their\_goal\_kick\_move.h
- | |—— chain\_action
  - | |—— actgen\_action\_chain\_length\_filter.h
  - | |—— actgen\_cross.cpp
  - | |—— actgen\_cross.h
  - | |—— actgen\_direct\_pass.cpp
  - | |—— actgen\_direct\_pass.h
  - | |—— actgen\_self\_pass.cpp
  - | |—— actgen\_self\_pass.h
  - | |—— actgen\_shoot.cpp
  - | |—— actgen\_shoot.h
  - | |—— actgen\_short\_dribble.cpp
  - | |—— actgen\_short\_dribble.h
  - | |—— actgen\_simple\_dribble.cpp
  - | |—— actgen\_simple\_dribble.h
  - | |—— actgen\_strict\_check\_pass.cpp
  - | |—— actgen\_strict\_check\_pass.h
  - | |—— action\_chain\_graph.cpp
  - | |—— action\_chain\_graph.h
  - | |—— action\_chain\_holder.cpp
  - | |—— action\_chain\_holder.h
  - | |—— action\_generator.h
  - | |—— action\_state\_pair.h
  - | |—— bhv\_chain\_action.cpp
  - | |—— bhv\_chain\_action.h
  - | |—— bhv\_normal\_dribble.cpp
  - | |—— bhv\_normal\_dribble.h
  - | |—— bhv\_pass\_kick\_find\_receiver.cpp
  - | |—— bhv\_pass\_kick\_find\_receiver.h
  - | |—— bhv\_strict\_check\_shoot.cpp
  - | |—— bhv\_strict\_check\_shoot.h
  - | |—— body\_force\_shoot.cpp
  - | |—— body\_force\_shoot.h
  - | |—— clear\_ball.cpp

			clear_ball.h
			clear_generator.cpp
			clear_generator.h
			cooperative_action.cpp
			cooperative_action.h
			cross_generator.cpp
			cross_generator.h
			dribble.cpp
			dribble.h
			field_analyzer.cpp
			field_analyzer.h
			field_evaluator.h
			hold_ball.cpp
			hold_ball.h
			neck_turn_to_receiver.cpp
			neck_turn_to_receiver.h
			pass.cpp
			pass.h
			pass_checker.h
			predict_ball_object.h
			predict_player_object.h
			predict_state.cpp
			predict_state.h
			self_pass_generator.cpp
			self_pass_generator.h
			shoot.cpp
			shoot.h
			shoot_generator.cpp
			shoot_generator.h
			short_dribble_generator.cpp
			short_dribble_generator.h
			simple_pass_checker.cpp
			simple_pass_checker.h
			strict_check_pass_generator.cpp
			strict_check_pass_generator.h
			tackle_generator.cpp

- | | └── tackle\_generator.h
- | └── coach.conf
- | └── communication.h
- | └── formations-dt
  - | | └── before-kick-off.conf
  - | | └── defense-formation.conf
  - | | └── defense-formation\_1.conf
  - | | └── goal-kick-opp.conf
  - | | └── goal-kick-our.conf
  - | | └── goalie-catch-opp.conf
  - | | └── goalie-catch-our.conf
  - | | └── goalie-formation.conf
  - | | └── indirect-freekick-opp-formation.conf
  - | | └── indirect-freekick-our-formation.conf
  - | | └── kickin-our-formation.conf
  - | | └── normal-formation.conf
  - | | └── offense-formation.conf
  - | | └── setplay-opp-formation.conf
  - | | └── setplay-our-formation.conf
- | └── formations-keeper
  - | | └── before-kick-off.conf
  - | | └── defense-formation.conf
  - | | └── goal-kick-opp.conf
  - | | └── goal-kick-our.conf
  - | | └── goalie-catch-opp.conf
  - | | └── goalie-catch-our.conf
  - | | └── goalie-formation.conf
  - | | └── indirect-freekick-opp-formation.conf
  - | | └── indirect-freekick-our-formation.conf
  - | | └── kickin-our-formation.conf
  - | | └── normal-formation.conf
  - | | └── offense-formation.conf
  - | | └── setplay-opp-formation.conf
  - | | └── setplay-our-formation.conf
- | └── formations-taker
  - | | └── before-kick-off.conf

- | | |—— defense-formation.conf
- | | |—— goal-kick-opp.conf
- | | |—— goal-kick-our.conf
- | | |—— goalie-catch-opp.conf
- | | |—— goalie-catch-our.conf
- | | |—— goalie-formation.conf
- | | |—— indirect-freekick-opp-formation.conf
- | | |—— indirect-freekick-our-formation.conf
- | | |—— kickin-our-formation.conf
- | | |—— normal-formation.conf
- | | |—— offense-formation.conf
- | | |—— setplay-opp-formation.conf
- | | |—— setplay-our-formation.conf
- | |—— intention\_receive.cpp
- | |—— intention\_receive.h
- | |—— intention\_wait\_after\_set\_play\_kick.cpp
- | |—— intention\_wait\_after\_set\_play\_kick.h
- | |—— keepaway.sh
- | |—— keepaway.sh.in
- | |—— keepaway\_communication.cpp
- | |—— keepaway\_communication.h
- | |—— main\_coach.cpp
- | |—— main\_player.cpp
- | |—— main\_trainer.cpp
- | |—— neck\_default\_intercept\_neck.cpp
- | |—— neck\_default\_intercept\_neck.h
- | |—— neck\_goalie\_turn\_neck.cpp
- | |—— neck\_goalie\_turn\_neck.h
- | |—— neck\_offensive\_intercept\_neck.cpp
- | |—— neck\_offensive\_intercept\_neck.h
- | |—— player.conf
- | |—— role\_center\_back.cpp
- | |—— role\_center\_back.h
- | |—— role\_center\_forward.cpp
- | |—— role\_center\_forward.h
- | |—— role\_defensive\_half.cpp

- |   |—— role\_defensive\_half.h
- |   |—— role\_goalie.cpp
- |   |—— role\_goalie.h
- |   |—— role\_keepaway\_keeper.cpp
- |   |—— role\_keepaway\_keeper.h
- |   |—— role\_keepaway\_taker.cpp
- |   |—— role\_keepaway\_taker.h
- |   |—— role\_offensive\_half.cpp
- |   |—— role\_offensive\_half.h
- |   |—— role\_sample.cpp
- |   |—— role\_sample.h
- |   |—— role\_side\_back.cpp
- |   |—— role\_side\_back.h
- |   |—— role\_side\_forward.cpp
- |   |—— role\_side\_forward.h
- |   |—— role\_side\_half.cpp
- |   |—— role\_side\_half.h
- |   |—— sample\_coach
- |   |—— sample\_coach-main\_coach.o
- |   |—— sample\_coach-sample\_coach.o
- |   |—— sample\_coach.cpp
- |   |—— sample\_coach.h
- |   |—— sample\_communication.cpp
- |   |—— sample\_communication.h
- |   |—— sample\_field\_evaluator.cpp
- |   |—— sample\_field\_evaluator.h
- |   |—— sample\_player
- |   |—— sample\_player-actgen\_cross.o
- |   |—— sample\_player-actgen\_direct\_pass.o
- |   |—— sample\_player-actgen\_self\_pass.o
- |   |—— sample\_player-actgen\_shoot.o
- |   |—— sample\_player-actgen\_short\_dribble.o
- |   |—— sample\_player-actgen\_simple\_dribble.o
- |   |—— sample\_player-actgen\_strict\_check\_pass.o
- |   |—— sample\_player-action\_chain\_graph.o
- |   |—— sample\_player-action\_chain\_holder.o

- |   |—— sample\_player-bhv\_basic\_move.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_basic\_offensive\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_basic\_tackle.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_chain\_action.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_custom\_before\_kick\_off.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_go\_to\_static\_ball.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_goalie\_basic\_move.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_goalie\_chase\_ball.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_goalie\_free\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_normal\_dribble.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_pass\_kick\_find\_receiver.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_penalty\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_prepare\_set\_play\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_set\_play.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_set\_play\_free\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_set\_play\_goal\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_set\_play\_indirect\_free\_kick.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_set\_play\_kick\_in.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_set\_play\_kick\_off.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_strict\_check\_shoot.o
- |   |—— sample\_player-bhv\_their\_goal\_kick\_move.o
- |   |—— sample\_player-body\_force\_shoot.o
- |   |—— sample\_player-clear\_ball.o
- |   |—— sample\_player-clear\_generator.o
- |   |—— sample\_player-cooperative\_action.o
- |   |—— sample\_player-cross\_generator.o
- |   |—— sample\_player-dribble.o
- |   |—— sample\_player-field\_analyzer.o
- |   |—— sample\_player-hold\_ball.o
- |   |—— sample\_player-intention\_receive.o
- |   |—— sample\_player-intention\_wait\_after\_set\_play\_kick.o
- |   |—— sample\_player-keepaway\_communication.o
- |   |—— sample\_player-main\_player.o
- |   |—— sample\_player-neck\_default\_intercept\_neck.o
- |   |—— sample\_player-neck\_goalie\_turn\_neck.o
- |   |—— sample\_player-neck\_offensive\_intercept\_neck.o

- |   |—— sample\_player-neck\_turn\_to\_receiver.o
- |   |—— sample\_player-pass.o
- |   |—— sample\_player-predict\_state.o
- |   |—— sample\_player-role\_center\_back.o
- |   |—— sample\_player-role\_center\_forward.o
- |   |—— sample\_player-role\_defensive\_half.o
- |   |—— sample\_player-role\_goalie.o
- |   |—— sample\_player-role\_keepaway\_keeper.o
- |   |—— sample\_player-role\_keepaway\_taker.o
- |   |—— sample\_player-role\_offensive\_half.o
- |   |—— sample\_player-role\_sample.o
- |   |—— sample\_player-role\_side\_back.o
- |   |—— sample\_player-role\_side\_forward.o
- |   |—— sample\_player-role\_side\_half.o
- |   |—— sample\_player-sample\_communication.o
- |   |—— sample\_player-sample\_field\_evaluator.o
- |   |—— sample\_player-sample\_player.o
- |   |—— sample\_player-self\_pass\_generator.o
- |   |—— sample\_player-shoot.o
- |   |—— sample\_player-shoot\_generator.o
- |   |—— sample\_player-short\_dribble\_generator.o
- |   |—— sample\_player-simple\_pass\_checker.o
- |   |—— sample\_player-soccer\_role.o
- |   |—— sample\_player-strategy.o
- |   |—— sample\_player-strict\_check\_pass\_generator.o
- |   |—— sample\_player-tackle\_generator.o
- |   |—— sample\_player-view\_tactical.o
- |   |—— sample\_player.cpp
- |   |—— sample\_player.h
- |   |—— sample\_trainer
- |   |—— sample\_trainer-main\_trainer.o
- |   |—— sample\_trainer-sample\_trainer.o
- |   |—— sample\_trainer.cpp
- |   |—— sample\_trainer.h
- |   |—— soccer\_role.cpp
- |   |—— soccer\_role.h



```
|   |—— start-debug.sh
|   |—— start-offline.sh
|   |—— start.sh
|   |—— start.sh.in
|   |—— strategy.cpp
|   |—— strategy.h
|   |—— team_logo.xpm
|   |—— train.sh
|   |—— train.sh.in
|   |—— view_tactical.cpp
|   |—— view_tactical.h
|—— stamp-h1
|—— start.sh
```

## (4) コンパイル

### ①コンパイル (ビルドの過程)

C 言語のソースファイルから実行ファイルを作ることをコンパイルと言います。コンパイルは、「プリプロセス」、「コンパイル」、「アセンブル」、「リンク」の4つの過程に分けることができます。詳しくは、下記のページをご覧ください。ちなみに、紹介したページの中にある「gcc」を「g++」にすれば、C++をコンパイルすることができます。

C 言語がコンパイルされて実行可能になるまでの流れ

<http://aoking.hatenablog.jp/entry/20121109/1352457273>

「ビルド」という作業は何を指しているのか

<https://www.atmarkit.co.jp/ait/articles/1105/23/news128.html>

ダイナミックリンクとスタティックリンク

<https://www.atmarkit.co.jp/ait/articles/1105/27/news111.html>

もっと詳しく知りたい方は、「C 言語本格入門～基礎知識からコンピュータの本質まで」の「1-4 C 言語の開発者ツールの役割」をご覧ください。

<http://gihyo.jp/book/2018/978-4-7741-9616-9>

### ②Make

ファイル数が少ない時はコマンドラインを使ってコンパイルをしても問題ありませんが、ファイル数が増えてくる何度もコマンドを打たなければならず大変です。そこで、**Makefile**を作成して **make** を使うと一度でコンパイルを実行することができます。

make コマンドを使ってみよう

<https://www.miraclelinux.com/tech-blog/0icygs>

make を使ってソフトウェアをビルドしてみよう

<https://www.atmarkit.co.jp/ait/articles/1106/07/news131.html>

Makefile をいろいろ書き換えながらビルドしてみよう

<https://www.atmarkit.co.jp/ait/articles/1106/10/news115.html>

### ③GNU Autotool

ファイル数が増えた場合や、自分以外の環境でビルドする必要がある時には「GNU Autotool」を使って **Makefile** を作成すると便利で、Agent2d も「GNU Autotool」を使って、ソースファイルをビルドしています。

「GNU Autotool」の使い方を簡単に説明すると以下のようになります。

### 1. 必要ファイルの追加

`automake` コマンド実行時に必要とされる、「INSTALL」、「NEWS」、「README」、「LICENSE」、「AUTHORS」、「ChangeLog」というファイルを作成します。設定によっては、これらのファイルを作らなくても実行することができます。

### 2. 「Makefile.am」ファイルの作成

「**Makefile.am**」には、どのファイルを、どのような順番でコンパイルするかを記載します。こちらはコンパイルするファイルが入っているフォルダに分けて作成する必要があり、`agent2d` においては、トップフォルダと `src` フォルダの中に記載内容が異なる「**Makefile.am**」があります。`src` フォルダの中の「**Makefile.am**」には下記のような記載があり、どのファイルをコンパイルして実行ファイルが作られているかが分かります。

```
sample_player_SOURCES = ¥
                        $(CHAINACTION_SOURCES) ¥
                        $(PLAYERSOURCES)
sample_player_CXXFLAGS = -W -Wall
sample_player_LDFLAGS =
sample_player_LDADD =
```

#### Makefile.am の編集

<http://capm-network.com/?tag=Makefile.am%E3%81%AE%E7%B7%A8%E9%9B%86>

### 3. 「configure.ac」ファイルの作成

「**configure.ac**」には、コンパイルを実行するときに必要な情報が記載されます。プロジェクトルートで「`autoscan`」を実行すると、「`configure.scan`」というファイルが作られます。このファイルに必要な修正を加えて、「**configure.ac**」を作成します。

#### configure.ac の編集

<http://capm-network.com/?tag=configure.ac%E3%81%AE%E7%B7%A8%E9%9B%86>

### 4. `configure` スクリプトの作成

「autoconf」を実行すると、configure スクリプトを作成できます。agent2d では、コンパイルに必要なファイルを追加したら、configure スクリプトを更新する必要があります。

「bootstrap」ファイルに configure スクリプトを更新するのに必要なコマンドが記載されていますので、「./bootstrap」を実行すると、configure スクリプトが更新できます。

ドキュメント/ファイルの追加・削除・リネーム

<http://rctools.osdn.jp/pukiwiki/index.php?%A5%C9%A5%AD%A5%E5%A5%E1%A5%F3%A5%C8/%A5%D5%A5%A1%A5%A4%A5%EB%A4%CE%C4%C9%B2%C3%A1%A6%BA%EF%BD%FC%A1%A6%A5%EA%A5%CD%A1%BC%A5%E0>

## 5. Makefile の作成

「./configure」を実行すると、Makefile を作成することができます。

「GNU Autotool」を実行すると、たくさんのファイルが作成されて面食らってしまいますが、重要なファイルは「Makefile.am」と「configure.ac」の2つだけですので、その2つのファイルを理解できれば問題ありません。

「Makefile.am」

詳しい内容は、下記のサイトをご覧ください。

Autotools

<https://ja.wikipedia.org/wiki/Autotools>

autotools を使ってみよう

<https://www.miraclelinux.com/tech-blog/reqys8>

GNU Autotools で「Hello, World」

<https://qiita.com/narupo/items/f63b8e768f17ce50f398>

Autotools ( automake, autoconf, libtool ) 使い方まとめ

<http://tamaobject.hatenablog.com/entry/2013/08/01/165119>

## ④agent2d でファイルを追加した時

ドキュメント/ファイルの追加・削除・リネーム

<http://rctools.osdn.jp/pukiwiki/index.php?%A5%C9%A5%AD%A5%E5%A5%E1%A5%F3%A5%C8/%A5%D5%A5%A1%A5%A4%A5%EB%A4%CE%C4%C9%B2%C3%A1%A6%BA%EF%BD%FC%A1%A6%A5%EA%A5%CD%A1%BC%A5%E0>

## ⑤agent2d のライブラリをプログラムに同梱する方法

agent2d/公開用バイナリ作成方法

<http://rctools.osdn.jp/pukiwiki/index.php?agent2d/%B8%F8%B3%AB%CD%D1%A5%D0%A5%A4%A5%CA%A5%EA%BA%EE%C0%AE%CA%FD%CB%A1>

公開用パッケージの作り方

<http://rctools.osdn.jp/pukiwiki/index.php?cmd=read&page=agent2d%2F%B8%F8%B3%AB%CD%D1%A5%D1%A5%C3%A5%B1%A1%BC%A5%B8%A4%CE%BA%EE%A4%EA%CA%FD>

## (5) プログラムの開始までの流れ (start.sh)

各自が作成したメインフォルダの中にある「start.sh」→ src フォルダの中にある「start.sh」という流れで動いていきます。src フォルダの中にある「start.sh」はシェルスクリプトで書かれており、主な流れは下記の通りです。

### ①LIBPATH の書き込み (12 行~20 行)

共有ライブラリへのパスである LD\_LIBRARY\_PATH に LIBPATH に記載されたパスを追加しています。例えば、私の agent2d であれば、「LIBPATH=/home/mm/local/lib」を環境変数に追加します。このプログラムで疑問だったのは、なぜ私の PC のパスである「/home/mm/local/lib」を追加することによって、教室の PC で agent2d が動くのか、ということでした。

その理由としては、すでに教室の PC には「librcsc」の正しい環境パスが設定されていて、私の PC のパスが設定されるか否かは、プログラムを動かすのには関係ないということでした。あと、下記の部分が分かりにくかったので解説しておきます。

```
if [ x"$LIBPATH" != x ]; then
if [ x"$LD_LIBRARY_PATH" = x ]; then
LD_LIBRARY_PATH=$LIBPATH
```

\$LIBPATH と記載することによって、LIBPATH に入っているパスが展開されて表示されます。したがって、1 行目は、もし LIBPATH が空でなく、LD\_LIBRARY\_PATH が空っぽだった場合は、LD\_LIBRARY\_PATH に LIBPATH の内容を代入するという意味です。

### ②実行ファイル、conf ファイル、port 番号などを変数に入れる (24 行~53 行)

最初に「DIR=`dirname \$0`」の記載があります。「\$0」で実行したスクリプトのパス、「dirname」でそのスクリプトのパスの中から、ディレクトリ名を取得することができます。このプログラムを実行すると「\$0」が「./start.sh」であるため、「dirname」を実行すると「./」が DIR に代入されます。

その後は、下記のような変数にファイルへのパスや数字などをいれていきます。

```
player="${DIR}/sample_player"
coach="${DIR}/sample_coach"
teamname="HELIOS_base"
host="localhost"
port=6000
```

### ③ヘルプの内容表示（55 行～80 行）

ヘルプの内容は下記の通りです。

```
usage()
{
    (echo "Usage: $0 [options]"
    echo "Available options:"
    echo "      --help                prints this"
    echo "  -h, --host HOST            specifies server host (default: localhost)"
    echo "  -p, --port PORT            specifies server port (default: 6000)"
    echo "  -P  --coach-port PORT      specifies server port for online coach (default:
6002)"
    echo "  -t, --teamname TEAMNAME    specifies team name"
    echo "  -n, --number NUMBER        specifies the number of players"
    echo "  -u, --unum UNUM            specifies the uniform number of players"
    echo "  -C, --without-coach        specifies not to run the coach"
    echo "  -f, --formation DIR        specifies the formation directory"
    echo "  --team-graphic FILE        specifies the team graphic xpm file"
    echo "  --offline-logging           writes offline client log (default: off)"
    echo "  --offline-client-mode       starts as an offline client (default: off)"
    echo "  --debug                     writes debug log (default: off)"
    echo "  --debug-server-connect      connects to the debug server (default: off)"
    echo "  --debug-server-host HOST    specifies debug server host (default:
localhost)"
    echo "  --debug-server-port PORT    specifies debug server port (default: 6032)"
    echo "  --debug-server-logging      writes debug server log (default: off)"
    echo "  --log-dir DIRECTORY         specifies debug log directory (default: /tmp)"
    echo "  --debug-log-ext EXTENSION   specifies debug log file extension
(default: .log)"
    echo "  --fullstate FULLSTATE_TYPE specifies fullstate model handling"
    echo "                                FULLSTATE_TYPE is one of
[ignore | reference | override].") 1>&2
}
```

#### ④引数の処理（82 行～262 行）

最初にシェルスクリプトの規則を説明します。

##### 1. 整数に関する評価演算子

-eq 等しい  
-ne 等しくない  
-lt より小さい  
-le ～以下  
-gt より大きい  
-ge ～以上

文字列の比較、ファイル属性の評価演算子については、下記のページをご覧ください。

シェルスクリプト test コマンド 条件評価 スクリプトの書き方

[http://bioinfo-dojo.net/2016/02/09/test\\_command\\_condition/](http://bioinfo-dojo.net/2016/02/09/test_command_condition/)

262 行まで下記のようなプログラムが続きます。

```
while [ $# -gt 0 ] # 引数が 0 よりも大きく
do
    case $1 in
        --help)          # --help だったら help を表示する
            usage
            exit 0        # 正常終了
            ;;

        -h|--host)       # -h または --host だったら
            if [ $# -lt 2 ]; then # 引数が 2 よりも小さかったら
                usage          # ヘルプの内容を表示（第 2 引数があるはずなので）
                exit 1        # 異常終了
            fi
            host="${2}" # 第 2 引数を host に代入する
            shift 1      # shift 1 で次の引数にシフトする
            ;;
    esac
done
```



## ⑤その他の処理 (264 行～)

## ⑥start.sh を実行した後にコンソールに表示される内容

最後の部分に表示された内容を見ると、割り当てられた 18 名の選手の中から 11 名の選手を選択し、適切なポジションに割り当てていることが分かります。

```
*****
HELIOS base
Created by Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora
Copyright 2000-2007. Hidehisa Akiyama
Copyright 2007-2012. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora
All rights reserved.
*****
PING localhost (127.0.0.1) 56(84) bytes of data.
64 bytes from localhost (127.0.0.1): icmp_seq=1 ttl=64 time=0.037 ms

--- localhost ping statistics ---
1 packets transmitted, 1 received, 0% packet loss, time 0ms
rtt min/avg/max/mdev = 0.037/0.037/0.037/0.000 ms
*****
librcsc 4.1.0
Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.
Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora
All rights reserved.
*****
*****
This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.
All rights reserved.
*****
mochizuki2d: init ok. unum: 1 side: 1
mochizuki2d 1: KickTable created.
mochizuki2d 1: [-1, 0] set synch see mode.
*****
```

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.

Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.

Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.

Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.

Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.

Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 2 side: 1

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.

Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 3 side: 1

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 4 side: 1

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 5 side: 1

mochizuki2d 3: KickTable created.

mochizuki2d 3: [-1, 0] set synch see mode.

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.

Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d 2: KickTable created.

mochizuki2d 2: [-1, 0] set synch see mode.

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.

Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d 5: KickTable created.

mochizuki2d 5: [0, 1] set synch see mode.

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.

Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 6 side: 1

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 7 side: 1

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 8 side: 1

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d 4: KickTable created.

mochizuki2d 4: [-1, 0] set synch see mode.

mochizuki2d 4: [0, 2] missed last action?(1) last decision=[-1, 0]

\*\*\*\*\*

librcsc 4.1.0

Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora  
All rights reserved.

\*\*\*\*\*

\*\*\*\*\*

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.  
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.  
All rights reserved.

```

*****
mochizuki2d 7: KickTable created.
mochizuki2d 7: [-1, 0] set synch see mode.
mochizuki2d: init ok. unum: 9 side: 1
*****

librcsc 4.1.0
Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.
Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora
All rights reserved.
*****

mochizuki2d 8: KickTable created.
mochizuki2d 6: KickTable created.
mochizuki2d 8: [0, 1]mochizuki2d 6: [-1, 0] set synch see mode.
set synch see mode.
*****

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.
All rights reserved.
*****

mochizuki2d: init ok. unum: 10 side: 1
exit good bye
mm@mm-
VirtualBox:~/t1$ *****

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.
All rights reserved.
*****
*****

librcsc 4.1.0
Copyright 2000 - 2007. Hidehisa Akiyama.
Copyright 2007 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora
All rights reserved.
*****
*****

This program is based on agent2d created by Hidehisa Akiyama.
Copyright 2006 - 2011. Hidehisa Akiyama and Hiroki Shimora.

```

All rights reserved.

\*\*\*\*\*

mochizuki2d: init ok. unum: 11 side: 1

mochizuki2d 9: KickTable created.

mochizuki2d 9: [-1, 0] set synch see mode.

mochizuki2d coach: [-1, 0] recv (ok eye on)

mochizuki2d 10: KickTable created.

mochizuki2d 10: [-1, 0] set synch see mode.

mochizuki2d 11: KickTable created.

mochizuki2d 11: [-1, 0] set synch see mode.

id	speed	step	inc	power	stam	karea
0	1.000	6	45.0	100.0	55.0	1.085
1	0.790	5	47.4	100.0	52.6	1.044
2	0.837	6	51.3	100.0	48.7	1.172
3	0.833	4	43.4	100.0	56.6	1.074
4	0.929	5	45.8	100.0	54.2	1.088
5	0.924	6	44.6	100.0	55.4	1.135
6	0.947	5	43.0	100.0	57.0	1.153
7	0.907	4	41.4	100.0	58.6	0.994
8	0.787	5	45.3	100.0	54.7	1.105
9	0.801	6	49.1	100.0	50.9	1.126
10	0.836	6	48.5	100.0	51.5	1.035
11	0.813	4	42.4	100.0	57.6	1.076
12	0.778	5	50.5	100.0	49.5	1.024
13	0.833	5	41.9	100.0	58.1	0.986
14	0.959	6	44.9	100.0	55.1	1.084
15	0.972	7	45.6	100.0	54.4	1.022
16	0.882	5	43.0	100.0	57.0	1.048
17	0.945	6	47.3	100.0	52.7	1.034

mochizuki2d coach: change player 1 to type 0

mochizuki2d coach: change player 11 to type 15

mochizuki2d coach: change player 2 to type 14

mochizuki2d coach: change player 3 to type 6

mochizuki2d coach: change player 10 to type 17

mochizuki2d coach: change player 9 to type 4

mochizuki2d coach: change player 6 to type 5

mochizuki2d coach: change player 4 to type 7  
mochizuki2d coach: change player 5 to type 16  
mochizuki2d coach: change player 7 to type 3  
mochizuki2d coach: change player 8 to type 13

## (6) 修正を必要とするファイル

### ①フォーメーションの変更

src フォルダの中の「formations-dt」フォルダの中のファイル。詳細については、「3.フォーメーションの変更」を参照して下さい。

(図 1) formations-dt フォルダ構造

```
|  └── formations-dt
|  |   ├── before-kick-off.conf
|  |   ├── defense-formation.conf
|  |   ├── goal-kick-opp.conf
|  |   ├── goal-kick-our.conf
|  |   ├── goalie-catch-opp.conf
|  |   ├── goalie-catch-our.conf
|  |   ├── goalie-formation.conf
|  |   ├── indirect-freekick-opp-formation.conf
|  |   ├── indirect-freekick-our-formation.conf
|  |   ├── kickin-our-formation.conf
|  |   ├── normal-formation.conf
|  |   ├── offense-formation.conf
|  |   ├── setplay-opp-formation.conf
|  |   └── setplay-our-formation.conf
```

### ②ボールキックの行動評価関数

src フォルダの中の「sample\_field\_evaluator.cpp」に記載されており、以下のヘッダファイルを読み込んでいます。下記に記載しているヘッダファイルは、agent2d 中のファイルに限定しており、量が多くなってしまうため libresc のヘッダファイルは記載していません。

```
#include "sample_field_evaluator.h"
#include "field_analyzer.h"
#include "simple_pass_checker.h"
```

ちなみに、C++のプログラムでは、関数のプロトタイプ宣言や構造体の定義などを直接「.cpp」ファイルに記載するのではなく、ヘッダファイルに記載することによって、他のプログラムファイルから使用できるようにすることが多くなっています。そのため、「.h」と対になった「.cpp」ファイルがあり、



"field\_analyzer.h"、"field\_analyzer.cpp"、"simple\_pass\_checker.h"、  
"simple\_pass\_checker.cpp"などの対になったファイルが **src** フォルダの中の  
「chain\_action」フォルダの中にあります。

### ③ポジショニング動作

src フォルダの中の「bhv\_basic\_move.cpp」に記載されています。以下のヘッダファイルを読み込んでいます。これらのファイルは src フォルダの中にあります。

```
#include "bhv_basic_move.h"  
#include "strategy.h"  
#include "bhv_basic_tackle.h"
```

### ④戦略（ポジショニング）

src フォルダの中の「strategy.cpp」に記載されています。このファイルの中でフォーメーションのポジションなどを規定しています。このプログラムでは、src フォルダの中にある以下のヘッダファイルを読み込んでいます。

```
#include "strategy.h"  
#include "soccer_role.h"  
#include "role_sample.h"  
#include "role_center_back.h"  
#include "role_center_forward.h"  
#include "role_defensive_half.h"  
#include "role_goalie.h"  
#include "role_offensive_half.h"  
#include "role_side_back.h"  
#include "role_side_forward.h"  
#include "role_side_half.h"  
#include "role_keepaway_keeper.h"  
#include "role_keepaway_taker.h"
```

## ⑤コミュニケーションルール

src フォルダの中の「sample\_communication.cpp」に記載されています。このプログラムでは、src フォルダの中にある以下のヘッダファイルを読み込んでいます。読み込んでいるファイルが「strategy.h」なので、フォーメーションを作った後に、それにふさわしいコミュニケーションルールを作る必要があることが分かります。

```
#include "sample_communication.h"
#include "strategy.h"
```

## ⑥プレイヤーの役割

src フォルダの中の「soccer\_role.cpp」に記載されています。このファイルの中では、「soccer\_role.h」以外の他のポジションのファイルは読み込んでいないため、作り込めばポジションごとに動きを変えることができると思います。このプログラムでは、src フォルダの中にある以下のヘッダファイルを読み込んでいます。

```
#include "soccer_role.h"
```

## ⑦全体のコントロール

src フォルダの中の「sample\_player.cpp」に記載されています。このプログラムでは、src フォルダの中にある以下のヘッダファイルを読み込んでいます。

```
#include "sample_player.h"
#include "strategy.h"
#include "field_analyzer.h"
#include "action_chain_holder.h"
#include "sample_field_evaluator.h"
#include "soccer_role.h"
#include "sample_communication.h"
#include "keepaway_communication.h"
#include "bhv_penalty_kick.h"
#include "bhv_set_play.h"
#include "bhv_set_play_kick_in.h"
#include "bhv_set_play_indirect_free_kick.h"
#include "bhv_custom_before_kick_off.h"
#include "bhv_strict_check_shoot.h"
#include "view_tactical.h"
#include "intention_receive.h"
```

## （７）代表的なオプション

### ①リモート接続（-h, --host HOST）

教室の PC で「ifconfig」と入力すると表示される IP アドレスの中から「192.168.1.XX」のアドレスを探す。

agnet2d の引数に、「-h 192.168.1.XX」を追加する。

### ②オフラインログ（--offline-logging ）

rcssserver から送られてくる、すべてのセンサメッセージを「/temp」に保存します。保存ファイルはプレイヤーごとに作られます。

### 3. フォーメーションの変更

#### (1) フォルダ構造

src フォルダの中に「formations-dt」というフォルダがあり、下記のような構造となっています (図1)。

(図1) formations-dt フォルダ構造

```
|  └── formations-dt
|    ├── before-kick-off.conf
|    ├── defense-formation.conf
|    ├── goal-kick-opp.conf
|    ├── goal-kick-our.conf
|    ├── goalie-catch-opp.conf
|    ├── goalie-catch-our.conf
|    ├── goalie-formation.conf
|    ├── indirect-freekick-opp-formation.conf
|    ├── indirect-freekick-our-formation.conf
|    ├── kickin-our-formation.conf
|    ├── normal-formation.conf
|    ├── offense-formation.conf
|    ├── setplay-opp-formation.conf
|    └── setplay-our-formation.conf
```

フォーメーションファイルには、テキストファイルを直接修正するものと、fedit2 (フォーメーション編集ツール) を使って修正するものがあります。

#### ・直接修正するファイル

ファイルの最初に「Formation Static」と記載されている以下のファイルです。before-kick-off.conf、goal-kick-opp.conf、goal-kick-our.conf、goalie-catch-opp.conf、goalie-catch-our.conf です。before-kick-off.conf ファイルを修正すると、キックオフ時のポジションを修正できます。

#### ・fedit2 を使って修正するファイル

ファイルの最初に「Formation DelaunayTriangulation 2」と記載されている、上記以外のファイルです。

fedit2 ダウンロードページ

<http://rctools.osdn.jp/pukiwiki/index.php?fedit2>

## (2) fedit2 の使い方

端末で「fedit2」と打つと起動できます。使い方については、「RoboCup サッカー2D シミュレーション講習会@秋キャンプ 2011」のスライド 36 以降に記載されています。スライドは下記のページの「講習会」と記載してある部分の「occersim2d-slide.pdf」というファイルをダウンロードして下さい。

<http://rc-oz.osdn.jp/pukiwiki/index.php?cmd=read&page=Event%2F2011%2FCamp&word=2011>

ちなみに、fedit2 を使って「defense-formation.conf」というファイルを開くと 115 ヶ所のボールの位置に対する選手の場所を設定できます。ボールの位置に対する選手の場所を修正した場合は、メニューバーの中にある「Replace」ボタンを押すと、記録されます。「Replace」ボタンを押すことを忘れてしまうと記録されませんので、ボールの位置が変わるたびに「Replace」ボタンを押して下さい。

## 検討事項 (2019/4/7)

ロボカップサッカーシミュレーション 2D リーグ必勝ガイド

<https://jaist.dl.osdn.jp/rctools/46021/RoboCup2DGuideBook-1.0.pdf>

本書の 144 ページ以降に「FormationEditor」の使い方が記載されています。

---

FormationEditor を実行するには、以下のように--editor-mode オプションを付けて soccerwindow2 を起動します。

```
$ soccerwindow2 --editor-mode
```

起動後、メニューから“New Formation”を選択すると、画面が図 3.4 のような状態になります。図 3.4 FormationEditor の実行画面ダイアログに表示されている役割の名前は、役割クラスで定義している名前に対応しています。必要に応じて変更してください。また、役割配分が望みのものと異なるのであれば、ダイアログを操作して変更してください。後は以下の手順を実行するだけです。

## 第 3 章 チーム開発

1. ボールを移動
2. プレイヤを移動
3. “Record” ボタンで訓練データ保存
4. “Train” ボタンで学習を実施
5. 訓練データ作成と学習を繰り返し実行

## 6. メニューから保存して終了

作成したフォーメーションのファイルは、サンプルチームのフォーメーションとして使用可能です。サンプルチームの Strategy クラスをそのまま使うなら、味方チームのキックイン、ボールが敵陣に存在する場合、ボールが自陣に存在する場合、の3種類のフォーメーションを作成することになります

---

この説明を読む限りでは、「train」というプロセスが必要になりそうです。こちらの説明は FormationEditor 1 なので、私たちが使用している FormationEditor 2 とは違うかもしれませんが、FormationEditor 2 にも「train」というボタンはありますが、このボタンを押すことによってどのような影響があるかはわかりません。このボタンを押すとどのようなことが起こるかが分かった方は教えて下さい。

## 参考情報

### (1) Agent2d 関連

秋山さんホームページ

<http://rctools.osdn.jp/pukiwiki/>

秋山さん論文紹介ページ

<http://resweb2.jhk.adm.fukuoka-u.ac.jp/FukuokaUnivHtml/info/5687/R110J.html>

The RoboCup Soccer Simulator

<https://rcsoccersim.github.io/>

### (2) 世界大会出場チームのアルゴリズム説明 (Team Description Paper)

[https://wrighteagle2d.github.io/robocup\\_tdp.html](https://wrighteagle2d.github.io/robocup_tdp.html)

### (3) C、C++関連

(概要)

C 言語

<https://ja.wikipedia.org/wiki/C%E8%A8%80%E8%AA%9E>

C++

<https://ja.wikipedia.org/wiki/C%2B%2B>

(参考書籍)

C 言語本格入門～基礎知識からコンピュータの本質まで

<http://gihyo.jp/book/2018/978-4-7741-9616-9>

スラスラわかる C++ 第2版

<https://www.shoeisha.co.jp/book/detail/9784798153872>

#### (4) Git、Github

##### ①参考情報

Git/GitHub レベル別オススメ学習サイトまとめ完全保存版【2019.03】

<https://qiita.com/think-a-lot/items/b3c2e9060f46f5d4ea46>

今日からはじめる GitHub ～ 初心者が Git をインストールして、プルリクできるようになるまでを解説

<https://employment.en-japan.com/engineerhub/entry/2017/01/31/110000>

こっそり始める Git/GitHub 超入門

<https://www.itmedia.co.jp/author/207881/>

Git でやらかした時に使える 19 個の奥義

<https://qiita.com/muran001/items/dea2bbbbaea1260098051>

もう怖くない Git！チーム開発に必要な Git を完全マスター(udemy)

[https://www.udemy.com/unscared\\_git/learn/v4/overview](https://www.udemy.com/unscared_git/learn/v4/overview)

##### ②プログラムのバックアップ方法

プログラムのバージョン管理を行った方が良いと思いますので、バックアップに必要なコマンドを説明します。コマンドは、こちらのページの方法に従ってローカルリポジトリを作ったという前提で説明します。ちなみに私は、こちらの方法でローカルリポジトリを作った後で、agent2d のファイルを追加しました。

今日からはじめる GitHub ～ 初心者が Git をインストールして、プルリクできるようになるまでを解説

<https://employment.en-japan.com/engineerhub/entry/2017/01/31/110000>

##### 1. ファイルをステージに追加

「git add」コマンドで修正したファイルをステージに追加することができます。ファイル名を指定してステージに追加することもできますが、「.」でカレントフォルダの中で変更したファイル全てを一度にステージに追加した方が簡単です。

```
git add .
```



## 2. ファイルをコミット

`git commit`

## 3. ローカルリポジトリを GitHub（リモートリポジトリ）と同期

`git push`

## 4. GitHub（リモートリポジトリとローカルリポジトリを同期

「`git push`」した時点でローカルリポジトリとリモートリポジトリは同一になっているはずですが、念のためリモートからローカルの方で同期をしておきます。

`git pull`

## 5. 以前のファイルへの戻し方

(1) ファイルの変更の取り消し(前回のコミットまで戻す)

`git checkout -- training.txt`

すべてのファイルの変更の取り消し

`git checkout -- .`

(2) `git add`（ステージした変更の取り消し（ファイルはそのまま）

①`git add` だけを取り消す

`git rm --cached training.txt`

②前回のコミットまで戻す

`git reset HEAD training.txt`

「`git reset HEAD`」を行った後で、「`git checkout --`」を行うと、  
`git add` した元ファイルの変更を取り消し、  
ファイルを前回のコミットの状態に戻すことができる。

「`git reset`」はリポジトリの内容で、ステージの内容を書き換える。

「`git checkout -- .`」はステージの内容にワークツリーの内容を書き換える。

「HEAD」は、今自分のいるブランチの最新のコミットを指している。

(3) 直前のコミットをやり直す

```
git commit --amend
```

このコマンドを入力すると、現在のステージの内容に直前のコミットを修正することができる。

ただし、このコマンドを入力すると、リモートリポジトリとローカルリポジトリの最終コミットが

異なってしまうため、リモートにプッシュしたコミットには使わない。

リモートにプッシュしてしまった場合は、直前のコミットをやり直すのではなく、次のコミットを作って修正するようにする。

```
git log
```

```
-----  
commit 183d8213c229b79eacf7886c07e75e8f0fd55523  
Author: mmochizuki <mmocchi@pop07.odn.ne.jp>  
Date:   Fri Apr 19 09:58:55 2019 +0900
```

2回めのコミット--メッセージの修正

```
commit 58df005aff077fff0e5ad092e0c2d88b700b516b  
Author: mmochizuki <mmocchi@pop07.odn.ne.jp>  
Date:   Fri Apr 19 09:54:44 2019 +0900
```

最初のコミット

(4)以前のコミットまで戻す（戻したコミット以降のコミットは消滅する）

```
git reset --hard 58df005aff077fff0e5ad092e0c2d88b700b516b  
HEAD is now at 58df005 最初のコミット
```

```
mm@mm-VirtualBox:~/work/Git_training$ git log
```

```
commit 58df005aff077fff0e5ad092e0c2d88b700b516b
```

Author: mmochizuki <mmocchi@pop07.odn.ne.jp>

Date: Fri Apr 19 09:54:44 2019 +0900

git commit を取り消して元に戻す方法、徹底まとめ

<http://www-creators.com/archives/1116>

(5) リモートリポジトリのコミットを戻す

直接戻す方法はないようですので、下記の方法を使って戻してください。

Git でリモートリポジトリを巻き戻す

<https://qiita.com/rch1223/items/9377446c3d010d91399b>

[git] 戻したい時よく使っているコマンドまとめ

<https://qiita.com/rch1223/items/9377446c3d010d91399b>

(5) virtualbox の容量が足りなくなった時

#### ①Dropbox の容量削減

ubuntu で Dropbox を使っていると、保存しているファイルだけではなく、キャッシュファイルが肥大してディスク容量を圧迫してしまうことがあります。ubuntu のアプリケーションである「ディスク使用量アナライザー」を使用し、Dropbox の容量が肥大化している場合は下記の方法で修正することができます。

1. Dropbox フォルダの中の「.dropbox.cache」が肥大化した場合

【ubuntu】Dropbox の容量が膨れ上がる問題

[https://clean-copy-of-onenote.hatenablog.com/entry/Dropbox\\_cache\\_problem](https://clean-copy-of-onenote.hatenablog.com/entry/Dropbox_cache_problem)

2. home フォルダの中の「.dropbox」が肥大化した場合

へぼエンジニアノート

<http://note.kahwi.com/2011/11/dropboxsigstoredb.html>

#### ②ディスク容量の追加

1. ディスク容量の拡大

<https://blog.goo.ne.jp/ashm314/e/e716cb8c4652b99af866a456cd899e89>

## 2. 拡大した後のパーティションの調整

VirtualBox 環境での Ubuntu の HDD 容量変更方法

[https://qiita.com/ryokato\\_me/items/3b2298f9016a8a002ecd](https://qiita.com/ryokato_me/items/3b2298f9016a8a002ecd)